

Einsatzenerweiterung und –optimierung von UAV (Drohnen)

von

Prof. Dr. Karl Wild

**Zentrum für angewandte Forschung und Technologie e.V.
an der HTW Dresden**

Gegenwärtiger Drohneneinsatz

- **Lange Rüstzeiten**
- **Kurze Flugdauer**
- **Begrenzte Nutzlast**
- **„Keine“ Echtzeitdaten**

Arbeitsmaschine als Trägerplattform

- **Arbeitsmaschine steuert Drohne**
- **Plattform auf der Arbeitsmaschine zum automatischen Wechseln von**
 - **Energieträger**
 - **Sensoren**
 - **Aktoren**

Arbeitsmaschine als Trägerplattform

„Vorausschauende“ Sensoren
„Zurückblickende“ Sensoren

Arbeitsmaschine als Trägerplattform

- Erfassen von Pflanzen- und Bodenparametern
- Maschinenüberwachung und Einstellungen
- Rangierhilfe
- . . .

Positive Auswirkungen auf

- **Prozesse und Produktionsverfahren**
- **Steuerung- und Regelung**
- **Maschinenüberwachung**
- **Arbeitssicherheit**
- **Umsetzung des Precision Farming**
- **Schutz von Fauna, Flora, Ökosystem etc.**
- **Ressourcenschonung**
- **...**

Kontakt Daten

Prof. Dr. Karl Wild
Tel 0351 462 2110
Email wild@htw-dresden.de